# PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

2000-209630 (11)Publication number: (43) Date of publication of application: 28.07.2000

(51)Int.CI.

H04Q 7/22

(21)Application number: 11-008134

(71)Applicant: TOSHIBA CORP

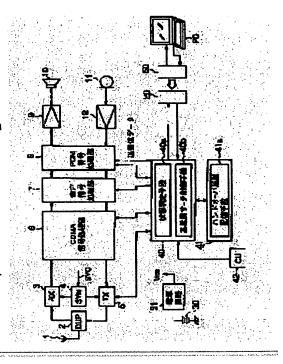
(22)Date of filing:

(72)Inventor: IIMORI EIJI

# (54) MOBILE COMMUNICATION TERMINAL

## (57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To extend the service life of a battery by searching for an optimum base station in response to the state of a mobile station thereby reducing the power consumption in a standby state. SOLUTION: A hand-over history storage means 41a stores a history of a hand-over destination, Every time a hand-over is made, a history of five consecutive past hand-over destinations including this hand-over destination is discriminated on the basis of the handover history storage means 41a. When all the hand-over destinations are stored in the hand-over history storage means 41a, the state of its own station is recognized to be the normal state, and in other cases, the state is recognized to be a moving state. A search algorithm proper to the respective states is selected to search for a base station depending on the result of recognition.



## **LEGAL STATUS**

[Date of request for examination]

14.08.2000

[Date of sending the examiner's decision of

rejection]

Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

3356707

[Date of registration]

04.10.2002

[Number of appeal against examiner's decision

of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's

decision of rejection]

[Date of extinction of right]

THIS PAGE BLANK (USPTO)

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office

THIS PAGE BLANK (USPTO)

: •

# (19)日本国特許庁 (JP) (12) 公 開 特 許 公 報 (A)

(11)特許出頭公開番号 特開2000-209630 (P2000-209630A)

(43)公開日 平成12年7月28日(2000.7.28)

(51) Int.Cl.7

識別記号

FΙ

テーマコート\*(参考)

H04Q 7/22

H04B 7/26

107

5K067

## 審査請求 未請求 請求項の数12 OL (全 12 頁)

(21)出願番号

特顯平11-8134

(22)出顧日

平成11年1月14日(1999, 1.14)

(71)出顧人 000003078

株式会社東芝

神奈川県川崎市幸区堀川町72番地

(72)発明者 飯盛 英二

東京都日野市旭が丘3丁目1番地の1 株

式会社束芝日野工場内

(74)代理人 100058479

弁理士 鈴江 武彦 (外6名)

Fターム(参考) 5K067 BB03 BB04 BB21 CC21 EE02

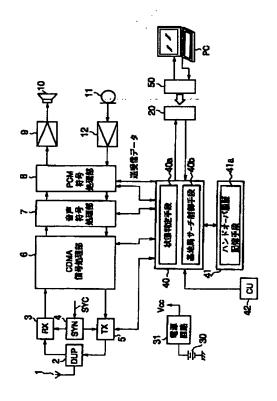
EE10 EE24 HH23 JJ52 KK15

## (54) 【発明の名称】 移動通信端末装置

# (57)【要約】

【課題】 移動局の状態に応じた最適な基地局サーチを 行えるようにし、これにより待受状態での消費電力を低 減してバッテリ寿命の延長を図る。

【解決手段】 ハンドオーバ先の履歴をハンドオーバ履 歴記憶手段41aに記憶し、ハンドオーバが行われるご とにそのハンドオーバ先を含む過去の連続する5回のハ ンドオーバ先の履歴を上記ハンドオーバ履歴記憶手段4 1 a をもとに判定して、いずれのハンドオーバ先も上記 ハンドオーバ履歴記憶手段41aに記憶されている場合 には自局の状態を定常状態と認識すると共に、それ以外 の場合には移動状態と認識する。そして、この認識結果 に応じ、それぞれの状態に適したサーチアルゴリズムを 選択して基地局サーチを行うようにしたものである。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 サービスエリアに複数の基地局を分散配置してこれらの基地局により各々無線エリアを形成し、これらの無線エリアごとに移動局と基地局との間を無線接続するセルラ移動通信システムで、前記移動局として使用される移動通信端末装置において、

1

過去に行われた複数のハンドオーバに関する情報をハンドオーバ履歴情報として保存するための履歴情報保存手 段と、

ハンドオーバが行われるごとに、このハンドオーバを含む過去の連続する所定回数のハンドオーバの接続先基地局がいずれも過去にハンドオーバ接続先となったものであるか否かを、前記履歴情報保存手段のハンドオーバ履歴情報に基づいて判定し、この判定結果をもとに自局が定常状態であるか移動状態であるかを判定するための状態判定手段とを具備したことを特徴とする移動通信端末装置。

【請求項2】 前記状態判定手段による判定結果に応じ、定常状態の場合と移動状態の場合とで異なるサーチアルゴリズムを選択して基地局のサーチ動作を行う基地 20 局サーチ手段を、さらに具備したことを特徴とする請求項1記載の移動通信端末装置。

【請求項3】 前記基地局サーチ手段は、定常状態の場合には、前記履歴情報保存手段に保存された所定数のハンドオーバの接続先基地局を第1のサーチグループとするとともに、その他の基地局を第2のサーチグループとして、第1のサーチグループに対するサーチを第2のサーチグループに対するサーチより高頻度に行うことを特徴とする請求項2記載の移動通信端末装置。

【請求項4】 前配基地局サーチ手段は、移動状態の場合には、自局が現在接続中の基地局から通知された周辺基地局のリストをもとに、現在接続中の基地局に対し距離的に近い周辺基地局を複数個選択してこれらを第3のサーチグループとすると共に、前記リスト中のその他の周辺基地局を第4のサーチグループとし、第3のサーチグループに対するサーチを第4のサーチグループに対するサーチより高頻度に行うことを特徴とする請求項2記載の移動通信端末装置。

【請求項5】 前記基地局サーチ手段は、ハンドオーバの必要性の有無を判定する手段を備え、ハンドオーバの必要性無しと判定された場合には、第1のサーチグループに属する第1の数の基地局に対するサーチと、第2のサーチグループに属する前記第1の数より少数の第2の数の基地局に対するサーチとを交互に実行することを特徴とする請求項3記載の移動通信端末装置。

【請求項6】 前記基地局サーチ手段は、ハンドオーバの必要性の有無を判定する必要性判定手段を備え、ハンドオーバの必要性有りと判定した場合には、先ず第1のサーチグループに属する全ての基地局に対しサーチを行い、このサーチの結果ハンドオーバ先として適当な基地

局が見付からなかった場合に第2のサーチグループに属する各基地局に対するサーチを行うことを特徴とする請求項3記載の移動通信端末装置。

【請求項7】 前記基地局サーチ手段は、第1のサーチグループに対するサーチの結果ハンドオーバ先として適当な基地局が見付からなかった場合に、前記必要性判定手段によりハンドオーバの必要性の有無を再度判定し、この判定の結果ハンドオーバの必要性が有ることが再確認された場合にのみ第2のサーチグループに対するサーチを実行することを特徴とする請求項6記載の移動通信端末装置。

【請求項8】 前記基地局サーチ手段は、第1のサーチグループに対するサーチ及び第2のサーチグループに対するサーチを行った結果ハンドオーバ先として適当な基地局が見付からなかった場合には、第1のサーチグループに対するサーチ及び第2のサーチグループに対するサーチを繰り返し、かつこの繰り返し回数が予め設定した回数に達した場合には、前記ハンドオーバの必要性の有無を判定する手段の判定条件を可変制御することを特徴とする請求項6又は7記載の移動通信端末装置。

【請求項9】 前記基地局サーチ手段は、ハンドオーバの必要性の有無を判定する必要性判定手段を備え、ハンドオーバの必要性有りと判定した場合には、先ず第3のサーチグループに属する全ての基地局に対しサーチを行い、このサーチの結果ハンドオーバ先として適当な基地局が見付からなかった場合に第4のサーチグループに属する各基地局に対するサーチを行うことを特徴とする請求項4記載の移動通信端末装置。

【請求項10】 前記基地局サーチ手段は、ハンドオーバの必要性の有無を判定する必要性判定手段を備え、ハンドオーバの必要性有りと判定した場合には、先ず第3のサーチグループに属する全ての基地局に対しサーチを行い、このサーチの結果ハンドオーバ先として適当な基地局が見付からなかった場合に第4のサーチグループに属する各基地局に対するサーチを行うことを特徴とする請求項4記載の移動通信端末装置。

【請求項11】 前記基地局サーチ手段は、第3のサーチグループに対するサーチの結果ハンドオーバ先として適当な基地局が見付からなかった場合に、前記必要性判定手段によりハンドオーバの必要性の有無を再度判定し、この判定の結果ハンドオーバの必要性が有ることが再確認された場合にのみ第4のサーチグループに対するサーチを実行することを特徴とする請求項10記載の移動通信端末装置。

【請求項12】 前記基地局サーチ手段は、第3のサーチグループに対するサーチ及び第4のサーチグループに対するサーチを行った結果ハンドオーバ先として適当な基地局が見付からなかった場合には、第3のサーチグループに対するサーチ及び第4のサーチグループに対するサーチを繰り返し、かつこの繰り返し回数が予め設定し

た回数に遠した場合には、前配ハンドオーバの必要性の 有無を判定する手段の判定条件を可変制御することを特 徴とする請求項10又は11記載の移動通信端末装置。

#### 【発明の詳細な説明】

#### [0001]

【発明の属する技術分野】この発明は、例えば自動車・ 携帯電話システムや無線LANシステム等のようにセル を形成する移動通信システムにおいて使用される移動通 信端末装置に関する。

## [0002]

【従来の技術】近年、サービスエリアに複数の基地局を 分散配置してこれらの基地局により各々セルと呼ばれる 無線ソーンを形成し、これらのセルごとに基地局と移動 局との間の無線接続を行うセルラ移動通信システムが普 及している。この種のシステムでは、移動局の電源が投 入されると当該移動局が先ず最寄りの基地局との間で同 期がとられた上で接続される。そして、以後この移動局 の移動に伴い接続先の基地局を切り替えるいわゆるハン ドオーバのための処理が行われる。

【0003】例えば、米国TIA標準(IS-95A)に準拠したCDMA(Code Division Multiple Access)方式を採用したセルラ移動通信システムでは、移動局で電源が投入されると、当該移動局は基地局から放送されているパイロット信号の捕捉を試みる。パイロット信号の捕捉は約1~2秒を必要とし、これが移動局と基地局との間のシステム同期を確立するシーケンスにおいて最も時間を要する部分である。パイロット信号の捕捉が完了すると移動局は、基地局との間のPN符号同期を確立し、続いて直交符号であるWalsh符号を切り替えることで基地局が送信しているシンクチャネルを受信する。そして、このシンクチャネルにより送信されているメッセージを受信復調してその情報を記憶する。このメッセージには基地局及びネットワーク固有の情報が含まれている。

【0004】以上の同期確立シーケンスを終了すると移動局は、以後待受状態に移行する。待受状態において移動局は、自局宛のページメッセージが到来する可能性があるスロットの受信期間のみ無線回路部を動作させ、その他の期間にはメインクロックの発生を停止させるスリープ状態に設定する。これはスロットモード動作と呼ばれ、これにより移動局の平均的な消費電流を低減してバッテリ寿命の延長を図っている。

【0005】ところで移動局は、待受状態において上記スロットモード動作を行いながら、自局が受信すべきスロットの受信期間ごとに、接続中の基地局がページングチャネルにより送信しているページメッセージを受信すると共に、ハンドオーバに備え周辺基地局のサーチを行っている。サーチすべき周辺基地局の情報は接続中の基地局からネイバリストメッセージ(Neighbor List Message)により通知される。ネイバリストメッセージは、

周辺基地局のPNオフセット値を、ネイバリストメッセージを送信する基地局から位置が近い順に並べたものである。移動局は、このネイバリストメッセージに基づいて、自局が受信すべきスロットの受信期間ごとに例えば

3局ずつ順に選択して周辺基地局のサーチを行う。

4

### [0006]

【発明が解決しようとする課題】しかし、このように周 辺基地局のサーチを、スロットモード動作を行いながら 実行すると、1回のスロット受信期間でサーチできる周 10 辺基地局の数は3局程度と少ないことから、全ての周辺 基地局のサーチを終了するまでには非常に長い時間を必 要とする。このため、上配全周辺基地局のサーチ結果の うち最も古いものは現在の移動局の状態に対応しないも のになっている可能性が高く、このサーチ結果をそのま ま使用してハンドオーバを行うとパイロット信号の再捕 捉やハンドオーバを失敗し、システムロストを起こす危 険性がある。一旦システムロストを起こしてしまうと、 移動局は先に述べたPN符号の同期確立動作を最初から やり直す。このため、再び待受状態に移行するまでに多 20 くの時間を必要とし、その間動作電流がフルに流れ続け ることからスロットモード動作によるパッテリセービン グ効果が低減してしまう。

【0007】そこで従来では、ハンドオーバを行う必要があると判定した場合、その時点でネイバリストメッセージにより指定された全ての周辺基地局についてのサーチをやり直し、その結果をもとに最適なハンドオーバ先を選んでハンドオーバするようにしている。しかし、全ての周辺基地局についてサーチをやり直すには約数百msecの時間を必要とする。しかも、一般にセルラ移動通信システムでは、移動局を常に最適な基地局に接続するために、接続中の基地局からの受信レベルがわずかに劣化しただけでもハンドオーバを行う必要があると判定するようにしており、その度ごとに上記した全ての周辺基地局についてのサーチが実行される。このため、待受状態における消費電流は依然として多く、移動局の連続使用時間を延長することができなかった。

【0008】この発明は上記事情に着目してなされたもので、その第1の目的は、待受状態において移動局の状態が定常状態であるか移動状態であるかを的確に判定できるようにした移動通信端末装置を提供することであるまた第2の目的は、移動局の状態に応じた最適な基地局サーチを行えるようにし、これにより待受状態での消費電力を低減してバッテリ寿命の延長を図ることができる移動通信端末装置を提供することである。

#### [0009]

【課題を解決するための手段】上記第1の目的を達成するためにこの発明は、サービスエリアに複数の基地局を分散配置してこれらの基地局により各々無線エリアを形成し、これらの無線エリアごとに移動局と基地局との間 50 を無線接続するセルラ移動通信システムで、上記移動局

として使用される移動通信端末装置において、過去に行 われた複数のハンドオーバに関する情報をハンドオーバ 履歴情報として保存するための履歴情報保存手段と、自 局の状態を判定する手段とを新たに備えている。そし て、この状態判定手段により、ハンドオーパが行われる ごとに、このハンドオーバを含む過去の連続する所定回 数のハンドオーバの接続先基地局がいずれも過去にハン ドオーバ接続先となったものであるか否かを、上記履歴 情報保存手段のハンドオーバ履歴情報に基づいて判定 し、この判定結果をもとに自局が定常状態であるか移動 10 た場合、接続中の基地局から通知されたネイバリストメ 状態であるかを判定するように構成したものである。

【0010】したがってこの発明によれば、過去に行わ れたハンドオーバの履歴を追跡することにより現在の自 局の状態が判定されるので、現在の自局の状態が移動状 態であるか、又は停止或いは移動してはいても限られた 範囲内に止まっているいわゆる定常状態であるかを的確 に判定することができる。

【0011】また前配第2の目的を達成するためにこの 発明は、上記履歴情報保存手段及び状態判定手段に加え て、この状態判定手段による判定結果に応じ、定常状態 20 の場合と移動状態の場合とで異なるサーチアルゴリズム を選択して基地局のサーチ動作を行う基地局サーチ手段 を、さらに備えたことを特徴とするものである。

【0012】上記基地局サーチ手段としては、次のよう な構成が考えられる。すなわち、定常状態の場合には、 履歴情報保存手段に保存された所定数のハンドオーバの 接続先基地局を第1のサーチグループとするとともに、 その他の基地局を第2のサーチグループとして、第1の サーチグループに対するサーチを第2のサーチグループ に対するサーチより高頻度に行う。

【0013】また移動状態の場合には、自局が現在接続 中の基地局から通知された周辺基地局のリストをもと に、現在接続中の基地局に対し距離的に近い周辺基地局 を複数個選択してこれらを第3のサーチグループとする と共に、上記リスト中のその他の周辺基地局を第4のサ ーチグループとし、第3のサーチグループに対するサー チを第4のサーチグループに対するサーチより高頻度に 行う。

【0014】したがってこの発明によれば、定常状態の 場合と移動状態の場合とでそれぞれその特性に応じたサ ーチアルゴリズムを用いて、基地局のサーチを効率的に 行うことが可能となる。

【0015】例えば、定常状態の場合には、移動局が停 止しているか又は限られた範囲内でゆっくりと動いてい る状態であるため、ハンドオーバ先となる可能性がある 基地局はせいぜい3~4局程度である。このため定常状 態においては、接続中の基地局からの受信品質が劣化し てハンドオーバの必要性があると判断した場合、限定さ れた数の基地局についてサーチするだけでハンドオーバ 先として適切な基地局を見付けることができる。したが って、無条件に多数の周辺基地局についてサーチを行う 場合に比べ、少ないサーチ時間で適切なハンドオーバ先 を見付けることができ、この結果サーチ時間の短縮を図 ってその分消費電力を低減し、これによりバッテリ寿命 の延長を図ることが可能となる。

【0016】これに対し移動状態の場合には、ハンドオ ーバ先として最適な基地局はダイナミックに変化する。 このため移動状態においては、接続中の基地局からの受 信品質が劣化してハンドオーバの必要性があると判断し ッセージに従いある程度広範囲に亘りその周辺基地局を サーチすることで、ハンドオーバ先として適切な基地局 を高い確率で見付けることが可能となる。

【0017】また前記基地局サーチ手段は、ハンドオー バの必要性の有無を判定する手段を備え、ハンドオーバ の必要性無しと判定された場合には、第1のサーチグル ープに属する第1の数の基地局に対するサーチと、第2 のサーチグループに属する前記第1の数より少数の第2 の数の基地局に対するサーチとを交互に実行することも 特徴とする。

【0018】このように構成することで、各受信スロッ トにおいてはそれぞれ第1のサーチグループの基地局だ けでなく第2のサーチグループの基地局を少なくとも一 つサーチすることができる。このため、第2のサーチグ ループに含まれる基地局のサーチ結果が極端に古くなる 不具合はなくなり、その結果移動局が急に移動した場合 にも適当なハンドオーバ先を比較的高い確率で見付ける ことが可能となる。

【0019】さらに、上記基地局サーチ手段は、ハンド オーバの必要性の有無を判定する必要性判定手段を備 30 え、ハンドオーバの必要性有りと判定した場合には、先 ず第1又は第3のサーチグループに属する全ての基地局 に対しサーチを行い、このサーチの結果ハンドオーバ先 として適当な基地局が見付からなかった場合に第2又は 第4のサーチグループに属する各基地局に対するサーチ を行うことも特徴とする。

【0020】このように構成することで、第1又は第3 のサーチグループに属する基地局のサーチによりハンド オーバ先として適切な基地局が見付かれば、第2又は第 4のサーチグループに対するサーチを行わずに済むこと になり、この結果無条件に全てのサーチグループをサー チする場合に比べ、平均サーチ時間を短縮してハンドオ ーバ処理に要する時間を短縮することができ、その分消 費電力を低減してバッテリ寿命を延ばすことが可能とな

【0021】さらに、上記基地局サーチ手段は、第1又 は第3のサーチグループに対するサーチの結果ハンドオ ーバ先として適当な基地局が見付からなかった場合に、 必要性判定手段によりハンドオーバの必要性の有無を再 度判定し、この判定の結果ハンドオーバの必要性が有る

50

ことが再確認された場合にのみ第2又は第4のサーチグ ループに対するサーチを実行することも特徴とする。

【0022】このように構成することで、第1又は第3 のサーチグループに対するサーチ終了後に、接続中の基 地局からの受信品質が回復したか否かが判定され、受信 品質が回復してハンドオーバの必要がなくなった場合に は、第2又は第4のサーチグループに対するサーチを行 わずにスリープ状態に復帰させることができる。このた め、無条件に全てのサーチグループに対するサーチを続 けて実行する場合に比べ、無駄なサーチ動作を省略し て、その分消費電力を低減してバッテリ寿命を延ばすこ とが可能となる。

【0023】さらに、上記基地局サーチ手段は、第1又 は第3のサーチグループに対するサーチ及び第2又は第 4のサーチグループに対するサーチを行った結果ハンド オーバ先として適当な基地局が見付からなかった場合に は、第1又は第3のサーチグループに対するサーチと第 2又は第4のサーチグループに対するサーチを繰り返 し、かつこの繰り返し回数が予め設定した回数に達した 場合には、上記ハンドオーバの必要性の有無を判定する 手段の判定条件を可変制御することも特徴とする。

【0024】このように構成することで、ハンドオーバ の要否の判定条件が最適化されていないために、過度に ハジドオーバの可能性を調べているような場合に、ハン ドオーバの判定条件を自動的に最適な条件に修正するこ とができる。この結果、真にハンドオーバが必要な場合 にのみ基地局のサーチ処理動作が行われるようにするこ とが可能となり、これにより消費電力を低減してバッテ リ寿命を延ばすことが可能となる。

#### [0025]

【発明の実施の形態】以下、この発明の一実施形態につ き図面を参照して説明する。図1は、この実施形態に係 わるCDMAセルラ移動通信システムのセル構成を示す ものである。

【0026】このシステムでは、サービスエリアに多数 のセルEa, Eb, Ec, Ed, …を形成しており、こ れらのセルEa, Eb, Ec, Ed, …にはそれぞれ6 個の基地局BSal~BSa6, BSbl~BSb6, BSc1~BSc6, BSd1~BSd6, …が設置し てある。6個の基地局はそれぞれ電波の送受信方向に指 向性を有しており、セル内を分割して形成した6個のセ クタをそれぞれカバーする。

【0027】また、各基地局BSa1~BSa6, BS b1~BSb6, BSc1~BSc6, BSd1~BS d 6, …には、それぞれ相互に異なるPNオフセット (76), (80), (84), …が与えられている。 移動通信端末装置(以後移動局と称する)MSは、自局 のPN符号の発生開始タイミングを、自局が存在するセ クタの基地局に与えられているPNオフセットに同期さ せることで、当該基地局との間でCDMA通信が可能に なる。

【0028】一方、移動局MSは次のように構成され る。図2はその構成を示す回路プロック図である。同図 において、上記基地局BSa1~BSa6,BSb1~ BSb6, BSc1~BSc6, BSd1~BSd6, …から送信された無線周波信号は、アンテナ1で受信さ れたのちアンテナ共用器2(DUP)を介して受信回路 (RX) 3に入力される。受信回路3では、上記無線周 波信号が周波数シンセサイザ(SYN)4から出力され 10 た受信局部発振信号とミキシングされて中間周波信号に 周波数変換される。なお、上記周波数シンセサイザ4か **ら発生される受信局部発振信号の周波数は、制御部40** から出力される周波数制御信号SYCによって指示され

8

【0029】上記受信中間周波信号は、CDMA信号処 理部6において、直交復調処理が施されたのち、受信チ ャネルに割り当てられた拡散符号(PN符号)により逆 拡散処理が施されて、データレートに応じた所定のフォ ーマットの復調データに変換される。そして、この変換 された復調データは音声符号処理部7に入力され、また 上記受信データのうちデータレートを示すデータは受信 データレートとして制御部40に入力される。

【0030】音声符号処理部7は、上記CDMA信号処 理部6から出力された復調データに対し、制御部40か ら通知される受信データレートに応じた伸長処理を施し たのち、ピタビ復号等を用いた復号処理と、誤り訂正復 号処理をそれぞれ行って、ベースバンドの受信ディジタ ルデータを再生する。

【0031】PCM符号処理部8は、制御部40から出 30 力されたディジタル音声信号通信の種別(音声通信又は データ通信) に応じて異なる信号処理を行なう。すなわ ち、音声通信時には、音声符号処理部7から出力された 受信ディジタルデータをPCM復号してアナログ受話信 号を出力する。このアナログ受話信号は、受話増幅器9 にて増幅されたのちスピーカ10より拡声出力される。 これに対しデータ通信時には、音声符号処理部7から出 力された受信ディジタルデータを制御部40へ出力す る。制御部40は、上記受信ディジタルデータをインタ フェース20から、パーソナル・コンピュータPCへ出 40 力する。パーソナル・コンピュータPCは、例えば携帯 情報端末(PDA: Personal Digital Assistance)や ノート型パーソナル・コンピュータからなる。なお、5 Oはモデム等を備えたパーソナル・コンピュータPC用 の通信インタフェースである。

【0032】一方、音声通信時における話者の入力音声 は、マイクロホン11を通じてアナログ送話信号として 入力され、送話増幅器12で適正レベルまで増幅された のち、PCM符号処理部8にてPCM符号化処理が施さ れ、送信データとして音声符号処理部7に供給される。

また、パーソナル・コンピュータPCから出力されたデ

ータは、インタフェース20を介して制御部40に入力 され、この制御部40からPCM符号処理部8を介して 音声符号処理部7に出力される。

【0033】音声符号処理部7は、音声通信時には、PCM符号処理部8から出力された送信音声データより入力音声のエネルギー量を検出し、この検出結果に基づいてデータレートを決定する。そして、上記送信データを上記データレートに応じたフォーマットのバースト信号に圧縮し、さらに誤り訂正符号化処理を施したのちCDMA信号処理部6へ出力された送信データを、予め設定されたデータレートに応じたフォーマットのバースト信号に圧縮し、さらに誤り訂正符号化処理を施してCDMA信号処理部6へ出力する。なお、音声信時およびデータ通信時、いずれのデータレートも送信データレートとして制御部40に通知される。

【0034】CDMA信号処理部6は、上記音声符号処理部7にて圧縮されたパースト信号に対して、送信チャネルに割り当てられたPN符号を用いて拡散処理を施す。そしてこの拡散符号化された送信信号に対して直交 20変調処理を施し、この直交変調信号を送信回路(TX)5へ出力する。

【0035】送信回路5は、上記直交変調信号を周波数シンセサイザ4から発生される送信局部発振信号と合成して無線周波信号に変換する。そして、送信回路5は、制御部40により通知される送信データレートに基づいて、上記無線周波信号の有効部分だけを高周波増幅し、送信無線周波信号として出力する。この送信回路5から出力された送信無線周波信号は、アンテナ共用器2を介してアンテナ1に供給され、このアンテナ1から基地局へ向けてバースト送信される。

【0036】ところで、制御部40.は例えばマイクロ・コンピュータを主制御部として有するもので、基地局との間の無線接続制御や通信制御等を行う通常の機能に加え、自局の状態を判定する状態判定手段40aと、この判定結果に応じて基地局に対するサーチ動作を制御する基地局サーチ制御手段40bとを備えている。

【0037】また、上記制御部40に付属して設けられた記憶部41には、ハンドオーバ履歴記憶手段41aが設けてある。このハンドオーバ履歴記憶手段41aは、第1のメモリと第2のメモリとから構成される。第1のメモリには、新たなハンドオーバが行われるごとに、そのハンドオーバ先基地局の情報を新しいものから最大5個まで記憶される。第2のメモリには、過去の連続する5回分のハンドオーバ先の情報が記憶される。

【0038】状態判定手段40aは、ハンドオーバが行われるごとに、このハンドオーバを含む過去の連続する所定回数のハンドオーバの接続先基地局がいずれも過去に一回以上ハンドオーバ接続先となったものであるか否かを、上記ハンドオーバ履歴記憶手段41aに記憶され

たハンドオーバ履歴情報に基づいて判定し、この判定結果をもとに自局が定常状態であるか移動状態であるかを 判定する。

【0039】基地局サーチ制御手段41bは、上記状態 判定手段41aによる判定結果に応じ、定常状態の場合 と移動状態の場合とで異なるサーチアルゴリズムを選択 して基地局のサーチ動作を行う。

【0040】具体的には、定常状態の場合には、ハンドオーバ履歴記憶手段41aにハンドオーバ先としてその履歴が記憶された4個の基地局を優先サーチ対象である第1のサーチグループとするとともに、その他の各基地局を一般サーチ対象である第2のサーチグループとし、第1のサーチグループに対するサーチを第2のサーチグループに対するサーチより高頻度に行う。

【0041】優先サーチ対象である第1のサーチグループの基地局数を4個とした理由は、定常状態の場合に移動局がハンドオーバ先となる可能性が高い基地局は、通常4個程度であるからである。

【0042】また移動状態の場合には、自局が現在接続 中の基地局、つまりアクティブセット状態の基地局から 通知されたネイバリストメッセージをもとに、接続中の 基地局に対し距離的に近い8個の周辺基地局を優先サー チ対象である第3のサーチグループとすると共に、上記 リスト中のその他の周辺基地局を第4のサーチグループ とし、第3のサーチグループに対するサーチを第4のサ ーチグループに対するサーチより高頻度に行う。

【0043】優先サーチ対象である上記第3のサーチグループの周辺基地局数を8個とした理由は、一般にネイバリストメッセージに記載された周辺基地局を記載順に8個選択すれば、自局が存在するセルを含む合計3個のセルをサーチ対象に含めることができるからである。

【0044】なお、42はコンソールユニット(CU)であり、このCU42にはダイヤルキー、発信キー、電源キー、終了キー、音量調節キー及びモード指定キー等のキー群と、通話相手端末の電話番号や装置の動作状態などを表示するためのLCD表示器と、バッテリ30のDischarge 状態(バッテリ30の充電を要求する状態)を示すLEDランプが設けられている。また、31は電源回路であり、この電源回路31はバッテリ30の出力を基に所定の動作電源電圧Vccを生成して各回路部に供給する。

【0045】次に、以上のように構成された移動局MSにおける基地局サーチ動作を説明する。図9及び図10は、その制御手順及び制御内容を示すフローチャートである。

【0046】電源が投入されると、移動局MSは先ずステップ9aにおいて初期同期確立処理を実行する。すなわち、先ず基地局から放送されているパイロット信号を捕捉し、次に基地局との間のPN符号同期を確立する。 50 そして、Walsh符号を切り替えることで基地局が送信し

ているシンクチャネルを受信し、このシンクチャネルに より送信されているメッセージを受信復調してその情報 を記憶する。このメッセージには基地局及びネットワー ク固有の情報が含まれている。なお、この初期同期確立 時において、移動局は自局を移動状態と仮定する。

11

【0047】以上の同期確立シーケンスを終了すると移 動局MSは、続いて待受状態に移行する。待受状態にお いて移動局MSはスロットモード動作を行う。すなわ ち、移動局MSはステップ9bで自局が受信すべきスロ ット期間を監視しており、受信スロット期間になるとス テップ9cに移行してここで先ず自局宛のページメッセ ージの到来を監視し、続いて周辺基地局のサーチを行 う。

【0048】図3はスロットモード動作の一例を示すタ イミング図である。同図において、受信スロット期間は 100msecであり、この期間内に上記自局宛のページメ ッセージの到来監視と、3局分の周辺基地局のサーチが 行われる。なお、受信スロット期間の間隔、つまりスリ ープ期間は5 sec である。

【0049】一つの受信スロット期間における基地局サ ーチが終了すると、移動局MSはステップ9dからステ ップ9eに移行して、ここでハンドオーバが必要か否か を判定する。このハンドオーバの要否判定は、接続中の 基地局から到来する信号の受信電界強度(RSSI)を 検出して、このRSSI値を予め設定した判定レベルと 比較し、RSSI値が判定レベル以上であればハンドオ ーバ不要、判定レベル未満ならばハンドオーバが必要と それぞれ判断することにより行われる。

【0050】さて、いま仮に接続中の基地局から到来す る信号のRSSI値が高く、ハンドオーバ不要と判定し たとする。この場合移動局MSは、ステップ9fで上記 直前の受信スロット期間において行った基地局サーチ結 果をもとにハンドオーバ条件の最も良い基地局を選択 し、この選択した基地局と現在接続中の基地局の条件を 比較して、ハンドオーバが可能か否か、つまりハンドオ ーバを行った方がよいか否かをステップ9gで判定す る。そして、接続中の基地局の方が受信条件が良い場合 には、ハンドオーバの必要性は無いと判断してステップ 9mに移行し、ここでスリープ状態となる。

【0051】これに対し接続中の基地局より周辺基地局 の方が受信条件が良い場合には、ハンドオーバを行った 方がよいと判断してステップ9hに移行し、ここでハン ドオーバ処理を実行する。このハンドオーバ処理におい て制御部40は、ハンドオーバ先の基地局の情報がハン ドオーバ履歴記憶手段41aの第1のメモリに、つまり 新規なハンドオーバ先情報のみを記憶するメモリに既に 記憶されているか否かを判定し、記憶されていなければ 新規のハンドオーバ先と見なしてその情報を第1のメモ リに追加記憶する。また、上記ハンドオーバ先の情報

の第2のメモリにそのまま記憶される。図5 (a)及び 図5(b)にそれぞれ上記第1のメモリ及び第2のメモ リに記憶された情報の一例を示す。

12

【0052】上記ハンドオーバ処理が終了すると移動局 MSは、続いてステップ9iに移行して自局は移動状態 であるか定常状態であるかを判定する。この状態判定 は、ハンドオーバ履歴記憶部41aの第1及び第2のメ モリの記憶情報をもとに行う。すなわち、先ずいま行わ れたハンドオーバの接続先は第1のメモリに未登録の新 10 規のものであるか否かを判定し、新規のものであれば自 局は移動状態であると判定する。一方、いま行われたハ ンドオーバ先が第1のメモリに既に登録されているもの であれば、第2のメモリに記憶されている情報をもと に、過去の連続する5回のハンドオーバの接続先がいず れも第1のメモリに登録されているものであるか否かを 判定し、登録されていれば自局を定常状態と判定する。 【0053】例えば、いま移動局MSのハンドオーバ履 歴情報が図5(a), (b)に示すものだったとする と、図4に示すようにPNオフセット「236」の基地 局に対しハンドオーバした時点で、移動状態から定常状 態になったと判定する。また、新規のハンドオーバ先で

【0054】さて、以上の状態判定結果に基づいて、ス テップ9 j 及びステップ9 k ではそれぞれ移動状態に応 じたサーチアルゴリズム及び定常状態に応じたサーチア ルゴリズムが設定され、以後移動局MSはこの設定した サーチアルゴリズムにしたがって基地局サーチ処理を実 行する。

あるPNオフセット「176」の基地局にハンドオーバ

した時点で、定常状態から移動状態に戻る。

【0055】すなわち、先ず定常状態においては、ハン ドオーバ履歴記憶手段41aの第1のメモリの記憶情報 をもとに、当該第1のメモリに既に登録されているハン ドオーバ先を4個選択してこれらを優先サーチ対象の第 1のサーチグループとする。またこの第1のサーチグル ープに含まれないその他の基地局を第2のサーチグルー プとする。

【0056】例えば、いま移動局MSが基地局BSa3 に接続されており、かつ第1のメモリに図5 (a) に示 すハンドオーバ先情報が登録されていたとする。そうす 40 ると移動局MSは、図7に示すようにPNオフセット 「80」「88」「236」「172」の4個の基地局 を第1のサーチグループとして選択し、その他のPNオ フセット「76」「92」…を有する基地局を第2のサ ーチグループとする。

【0057】そして以後、自局の受信スロット期間にな るごとに、図7の丸数字に示す順序で、第1のサーチグ ループに含まれる基地局と第2のサーチグループに含ま れる基地局に対し一つずつ交互にサーチを行う。このた め、第1のサーチグループの基地局に対するサーチが、 は、過去の5回分のハンドオーバ先を順次記憶するため 50 第2のサーチグループの基地局に対するサーチよりも高 頻度に行われることになる。

【0058】したがって、移動局MSが存在している可能性の高いセクタの基地局を主なサーチ対象としてサーチが行われることになり、ハンドオーバを行う際に最適なハンドオーバ先を高い確率で見付けることができる。また、第1及び第2の各サーチグループに対するサーチを一つずつ交互に行っているので、各受信スロットごとに必ず1回は第2のサーチグループの基地局に対するサーチが行われることになる。このため、第2のサーチグループに含まれる基地局のサーチ結果が極端に古くなる不具合はなくなり、その結果移動局MSが急に移動した場合にも適当なハンドオーバ先を比較的高い確率で見付けることが可能となる。

【0059】一方、移動状態においては、接続中の基地局から通知されたネイバリストメッセージをもとに、当該基地局からの距離が近い順に8個の基地局を選択し、これらを優先サーチ対象の第3のサーチグループとする。またこの第3のサーチグループに含まれないネイバリスト上の他の全ての基地局を第4のサーチグループとする。

【0060】例えば、いま移動局MSがPNオフセット「84」が与えられた基地局BSa3に接続されており、この基地局BSa3から図6に示すようなネイバリストメッセージが通知されたとする。そうすると移動局MSは、図8に示すように、ネイバリストのうちPNオフセット「80」「88」「76」「92」「236」「232」「172」「176」を有する8個の基地局を選択してこれらを第3のサーチグループとし、ネイバリスト上のその他の基地局を第4のサーチグループとする。

【0061】そして以後、自局の受信スロット期間になるごとに、図8の丸数字に示す順序に従って、第3のサーチグループに含まれる全基地局と第4のサーチグループに含まれる各基地局のうちの1個に対し交互にサーチを行う。このため、第3のサーチグループの各基地局に対するサーチが、第4のサーチグループの基地局に対するサーチよりも高頻度に行われることになる。また、第3のサーチグループに対するサーチが集中的に行われる。したがって、移動局MSの移動先となる可能性が高い基地局のサーチ情報を比較的短時間のうちに得ることが可能となり、この結果ハンドオーバを行う必要が生じた場合に最適なハンドオーバ先を高い確率で見付けることができる。

【0062】次に、ステップ9eにおいてハンドオーバの必要性有りと判定された場合のサーチ動作について説明する。いま仮に接続中の基地局から到来する信号のRSSI値が低下して判定レベル未満となり、この結果ハンドオーバが必要と判定したとする。そうすると移動局MSは、図3に示す如くスリープ状態には移行せずに引き続きサーチを行う。

【0063】すなわち、図10に示す如く先ずステップ 10aにおいて、移動局MSのこの時の状態に応じて優 先サーチグループに対しサーチを行う。

【0064】例えば、移動局MSが定常状態であれば、図7に示した第1のサーチグループの4個の基地局に対しそれぞれサーチを行う。これに対し移動局MSが移動状態であれば、図8に示した第3のサーチグループの8個の基地局に対しそれぞれサーチを行う。

【0065】そして優先サーチグループに対するサーチが終了すると、移動局MSはステップ10bからステップ10cに移行し、ここでいま行った優先サーチグループのサーチ結果からハンドオーバ先として条件を満たす基地局があるか否かを判定する。そして、条件を満たす基地局がある場合には、図9のステップ9hに戻ってハンドオーバ処理を実行する。

【0066】これに対し、優先サーチグループの中から条件を満たす基地局が見付からなかった場合には、移動局MSはステップ10点において、現在接続中の基地局からの信号のRSSIを検出して、その値が依然として判定レベル未満に低下しているか否かを再確認する。そして、低下したままだったとすると、ステップ10eに移行してここで一般サーチグループである第2又は第4のサーチグループに対するサーチを実行する。

【0067】一方、例えば前記ステップ9eにおける判定結果が一時的なRSSIの低下によるものであり、上記ステップ10dにおける判定でRSSI値が判定レベル以上に復旧した場合には、一般サーチグループに対するサーチを行わずにステップ9fに移行する。このため、接続中の基地局からの信号の受信品質が回復した場合には、一般サーチグループに対する無駄なサーチは行われないことになり、その分消費電力は低減されてバッテリ寿命は延長される。

【0068】上記一般サーチグループに対するサーチが終了すると、移動局MSはステップ10fからステップ10gに移行し、ここでいま行った一般サーチグループのサーチ結果からハンドオーバ先として条件を満たす基地局があるか否かを判定する。そして、条件を満たす基地局がある場合には、図9のステップ9hに戻ってハンドオーバ処理を実行する。

「【0069】これに対し、一般サーチグループの中で条件を満たす基地局が見付からなかった場合には、移動局MSはステップ10hにおいて、現在接続中の基地局からの信号のRSSIを検出して、その値が依然として判定レベル未満に低下しているか否かを再確認する。そして、RSSI値が判定レベル未満に低下したままであれば、ステップ10aに戻って優先サーチグループに対するサーチ、さらには一般サーチグループに対するサーチ、さらには一般サーチグループに対するサーチを繰り返す。

【0070】上記優先サーチグループに対するサーチに 50 戻る際には、ステップ10kにおいてサーチの繰り返し

ハンドオーバ先を見付けることができ、この結果サーチ 時間の短縮を図ってその分消費電力を低減し、これによ りパッテリ寿命の延長を図ることが可能となる。

16

回数をカウントアップし、さらにステップ10iで上記サーチの繰り返し回数を判定する。そして、繰り返し回数が例えば3回以上になった場合には、1回の繰り返しごとにステップ10iでハンドオーバの判定レベルを例えば1dBずつ緩和するように制御する。この緩和したハンドオーバの判定条件は、その後ハンドオーバが失敗してシステムロストを起こすと、緩和前の元の判定条件に戻される。

【0077】また移動状態の場合には、ハンドオーバ先として最適な基地局はダイナミックに変化する。このため移動状態においては、接続中の基地局から通知されたネイバリストメッセージに従いある程度広範囲に亘りその周辺基地局をサーチすることで、ハンドオーバ先として適切な基地局を高い確率で見付けることが可能となる。

【0071】なお、上記繰り返しサーチの最中に、接続中の基地局からの信号の受信品質が回復したとする。そ 10 うすると移動局MSは、ステップ10hから図9に示すステップ9 f に戻る。

【0078】また、第1及び第2の各サーチグループに対するサーチを一つずつ交互に行っているので、各受信スロットごとに必ず1回は第2のサーチグループの基地局に対するサーチが行われることになる。このため、第2のサーチグループに含まれる基地局のサーチ結果が極端に古くなる不具合はなくなり、その結果移動局MSが急に移動した場合にも適当なハンドオーバ先を比較的高い確率で見付けることが可能となる。

【0072】以上述べたように本実施形態では、ハンドオーバ先の履歴をハンドオーバ履歴記憶手段41aに記憶し、ハンドオーバが行われるごとにそのハンドオーバ先を含む過去の連続する5回のハンドオーバ先の履歴を上記ハンドオーバ履歴記憶手段41aをもとに判定して、いずれのハンドオーバ先も上記ハンドオーバ履歴記憶手段41aに記憶されている場合には自局の状態を定常状態と認識すると共に、それ以外の場合には移動状態 20と認識している。そして、この認識結果に応じ、それぞれの状態に適したサーチアルゴリズムを選択して基地局サーチを行うようにしている。

【0079】さらに、第1のサーチグループ及び第2のサーチグループに対するサーチの結果、ハンドオーバ先として適当な基地局が見付からなかった場合に、ハンドオーバの必要性の有無を再度判定し、この判定の結果ハンドオーバの必要性が有ることが再確認された場合にのみ第2のサーチグループ及び第4のサーチグループに対するサーチを実行するようにしている。

【0073】したがって、過去に行われたハンドオーバの履歴を追跡することにより現在の自局の状態が判定されるので、現在の自局の状態が移動状態であるか、又は定常状態であるかを的確に判定することができ、さらにそれぞれの状態において最適な基地局サーチ動作を行うことができる。

【0080】したがって、受信品質が回復してハンドオーバの必要がなくなった場合には、第2のサーチグループに対するサーチを行わずにスリープ状態に復帰させることができる。このため、無条件に第1及び第2のサーチグループに対するサーチを続けて実行する場合に比べ、無駄なサーチ動作を省略して、その分消費電力を低減してバッテリ寿命を延ばすことが可能となる。

【0074】また具体的には、定常状態の場合に、履歴情報保存手段に保存された5個のハンドオーバ先を第1のサーチグループとするとともに、その他の基地局を第2のサーチグループとして、第1のサーチグループに対するサーチを第2のサーチグループに対するサーチより高頻度に行う。

【0081】さらに、第1又は第3のサーチグループに対するサーチと、第2又は第4のサーチグループに対するサーチを行った結果、ハンドオーバ先として適当な基地局が見付からなかった場合には、第1又は第3のサーチグループに対するサーチ及び第2又は第4のサーチグループに対するサーチを繰り返し、かつ3回以上繰り返す間にハンドオーバの必要がなくなった場合には、ハンドオーバの判定条件を緩和する方向に制御するようにしている。

【0075】一方移動状態の場合には、自局が現在接続中の基地局から通知されたネイバリストメッセージをもとに、現在接続中の基地局に対し距離的に近い周辺基地局を8個選択してこれらを第3のサーチグループとすると共に、上記リスト上のその他の周辺基地局を第4のサーチグループとし、第3のサーチグループに対するサーチを第4のサーチグループに対するサーチより高頻度に行う。

【0082】したがって、ハンドオーバの判定条件が最適化されていないために、過度にハンドオーバの可能性を調べているような場合に、ハンドオーバの判定条件を自動的に最適な条件に修正することができる。この結果、真にハンドオーバが必要な場合にのみ基地局のサーチ処理動作が行われるようにすることが可能となり、これにより消費電力を低減してバッテリ寿命を延ばすことが可能となる。

【0076】このようにすることで、例えば定常状態の場合には、移動局MSは停止しているか又は限られた範囲内でゆっくりと動いている状態であるため、3~4局程度の限定された数の基地局についてサーチを行うだけでハンドオーバ先として適切な基地局を見付けることができる。したがって、無条件に多数の周辺基地局についてサーチを行う場合に比べ、少ないサーチ時間で適切な

【0083】なお、この発明は上記実施形態に限定され

50

るものではない。例えば、前記実施形態ではCDMAセ ルラ移動通信システムを例にとって説明したが、移動局 が定常状態か移動状態かを判定する手段については、T DMAセルラ移動通信システムや、AMPS方式等のア ナログ方式のセルラ移動通信システムにも、同様に適用 可能である。

【0084】その他、システム構成や移動局の構成、状 態判定手段及び基地局サーチ制御手段の手順とその内 容、ハンドオーパ履歴記憶手段の構成等についても、こ の発明の要旨を逸脱しない範囲で種々変形して実施でき 10

### [0085]

【発明の効果】以上詳述したようにこの発明では、ハン ドオーバ履歴情報を保存する手段と、自局の状態を判定 する手段とを新たに備え、この状態判定手段により、ハ ンドオーバが行われるごとに、このハンドオーバを含む 過去の連続する所定回数のハンドオーバの接続先基地局 がいずれも過去に一回以上ハンドオーバ接続先となった ものであるか否かを、上記履歴情報保存手段のハンドオ ーバ履歴情報に基づいて判定し、この判定結果をもとに 20 自局が定常状態であるか移動状態であるかを判定するよ うにしている。

【0086】したがってこの発明によれば、待受状態に おいて移動局の状態が定常状態であるか移動状態である かを的確に判定することができる移動通信端末装置を提 供することができる。

【0087】また他の発明では、上記履歴情報保存手段 及び状態判定手段に加えて、この状態判定手段による判 定結果に応じ、定常状態の場合と移動状態の場合とで異 なるサーチアルゴリズムを選択して基地局のサーチ動作 30 を行う基地局サーチ手段を、さらに備えたものである。

【0088】したがってこの発明によれば、移動局の状 態に応じた最適な基地局サーチを行うことができ、これ により待受状態での消費電力を低減してバッテリ寿命の 延長を図ることができる移動通信端末装置を提供するこ とができる。

#### 【図面の簡単な説明】

この発明に係わるセルラ移動通信システムの 【図1】 セル構成の一実施形態を示す図。

この発明に係わる移動通信端末装置の一実施 40 41 a … ハンドオーバ履歴記憶手段 【図2】 形態を示す回路ブロック図。

スロットモード動作中における基地局サーチ 【図3】 動作の一例を示すタイミング図。

【図4】 ハンドオーバの履歴に基づく移動局の状態判 定動作を説明するための図。

[図5] 移動局の状態判定に使用するメモリの構成例 を示す図。

【図6】 ネイバリストメッセージの一例を示す図。

【図7】 定常状態における基地局サーチ動作を説明す るための図。

【図8】 移動状態における基地局サーチ動作を説明す るための図。

【図9】 図2に示した移動通信端末装置における基地 局サーチ動作の手順及びその内容の前半部分を示すフロ ーチャート。

【図10】 図2に示した移動通信端末装置における基 地局サーチ動作の手順及びその内容の後半部分を示すフ ローチャート。

【符号の説明】

Ea, Eb, Ec, Ed…セル

BSa1~BSa6, BSb1~BSb6, BSc1~ BSc6, BSd1~BSd6…基地局

MS…移動局

1…アンテナ

2…アンテナ共用器(DUP)

3 …受信回路(RX)

4…周波数シンセサイザ

5…送信回路(TX)

6…CDMA信号処理部

7…音声符号処理部

8…PCM符号処理部

9 …受話増幅器

10…スピーカ

11…マイクロホン

12…送話增幅器

20…外部機器接続用のインタフェース

30…バッテリ

31…電源回路

40…制御部

40 a … 状態判定手段

40b…基地局サーチ制御手段

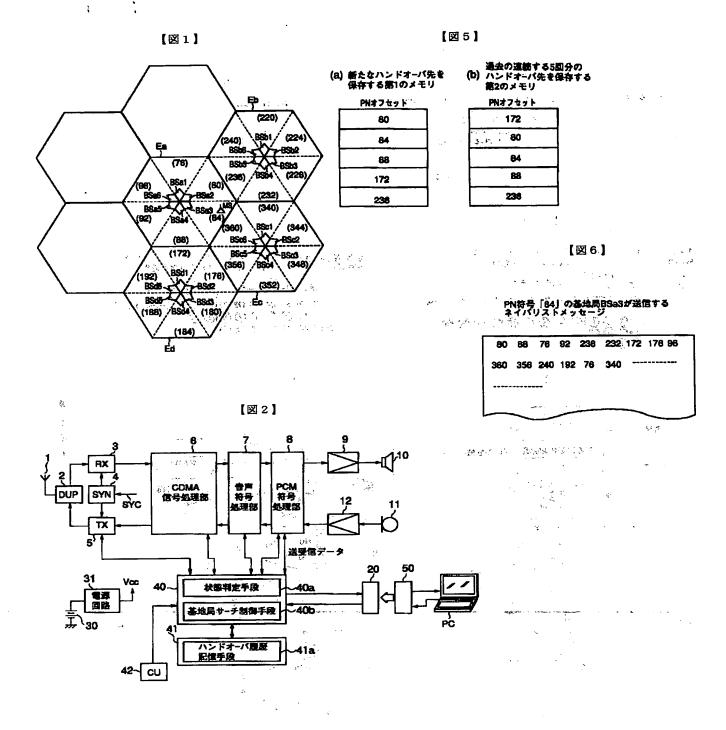
41…記憶部

42…コンソールユニット (CU)

50…通信インタフェース

PC…パーソナル・コンピュータ

(10)



PNオフセット:90 88 76 PNオフセット:92 236 272 PNオフセット:90 7 PNオフセット:90 7 PNオフセット:90 7 フリーブ語句 100mssc 空信知問 スリーブ語句 受信知問 ムハンドオーバ会長

【図3】

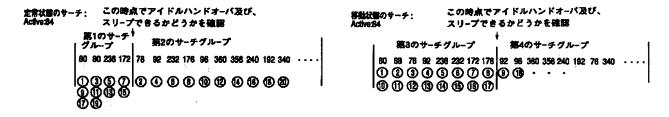
## 【図4】



ハンドオーバの原歴

【図7】

【図8】



[図9]

【図10】

